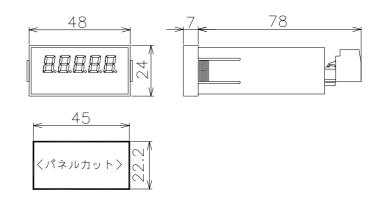
一取扱説明書一

HR41 series デン・タルタコメータ



御使用前にこの取り扱い説明書をよくお読みの上、正しくお使いください。 その後、大切に保管し必要なときお読み下さい。

外形寸法図



※パネルカット(mm):

45[₩](公差+0.6 -0) × 22. 2^H(公差+0.6 -0)

※パネル板厚(mm):0.9~3.5

商品に関するお問い合わせは下記へご連絡ください

Henixヘニックス株式会社

□本 社·技術センター 〒572-0038 大阪府寝屋川市池田新町 1-25 TEL 072-827-9510 FAX 072-827-9445

御使用上の注意事項

本製品は精密機器ですので取り扱いには十分御注意ください。

- 1. 設置場所は下記の場所を避けて下さい。
- ・直射日光が当る場所や周囲温度が0~50℃の範囲を越える場所
- ・腐食性ガス(特に硝化ガス、アンモニアガス等)や可燃性ガスのある場所
- ・塵埃、塩分、鉄粉が多い場所
- ・振動、衝撃の激しい場所
- ・相対湿度が45~85%の範囲を越える場所や温度変化が急激で結 露するような場所
- ・水、油、薬品などの飛来がある場所
- ・ラジエーションノイズの影響が考えられる場所
- 2. 各種アナログ出力機器との接続について /イズによる誤動作防止として次の対策をとって下さい。
- ・入力ラインに1芯シールド線を御使用下さい。
- ・入力ラインは高圧線や動力線との平行配線、同一電線管配線を避け、必ず単独配管とし、できるだけ短く配線して下さい。
- 3. 供給電源について

電源に大きなノイズがのっている場合には、誤動作の原因になりますのでノイズカットトランスなどを御利用下さい。

また、頻繁な電源の ON/OFF は避けて下さい。

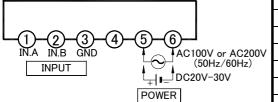
内部記憶素子異常になることが有ります。

□保証範囲

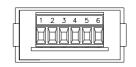
- (1) この製品の保障期間は納入後1年間と致します。 保障期間内に弊社の責による故障が生じた場合には、その 機器の故障部分の修理または交換を行います。
 - ただし、次に該当する場合にはこの保証の対象範囲から除 外させていただきます。
 - ①お客様の不当な取り扱い、または使用による場合
 - ②故障原因が納入品以外の事由による場合
 - ③弊社以外の改造、または修理による場合
 - ④その他、天災・災害・戦争などで弊社の責にない場合なお、ここでいう保証は納入品単体の保証を意味し納入品の故障により誘発される災害はご容赦いただきます。
- (2) この製品は、人命に関るような状況の下で使用される機器、 あるいはシステムに用いられることを目的として設計・製 造されたものではありません。

端子配列および仕様

●端子配列



NO	名称		内容
1	IN. A		入力信号
2	IN. B		ハカドゥ
3	GND		GND 端子
4	7 ‡		
5	+	POWER	電源電圧
6	-	TOWLIN	电冰电压



□コネクタ仕様

ピッチ	5. 08mm
接続電線サイズ	0. 08~2. 5mm ²
電線剥離長さ	7mm

●入力仕様

タイフ゜	入力信 号	応答速度	入力レベル	入力インピーダンス
1	方形波パルス	0 001Hz ∼ 100kHz		端子①:約10kΩ 端子②:約1.5kΩ ※2
2	AC タコジェネ	10Hz∼ 3kHz	0.8V~80VAC	300kΩ以上
3	マク゛ネチックセンサ ※3	0. 3Hz∼ 30kHz	0. 3V ^{P-P} ~ 12V ^{P-P}	200kΩ以上

確度:±0.003%rdg±1digit ただし、23℃±5℃とする。

- ・応答速度は duty50%の場合とする。
- ※1 応答速度が 50kHz 以上の入力信号レベルについては TTL レベルになります。
- ※2 端子②入力は内部で約 12V 約 1.5kΩ に接続。
- ※3 OFF SET 電圧は OV~7V の範囲内とする。

●入力信号の配線

型番	入力信号	端子① (IN. A)	端子②(IN.B)	端子③ (GND)
	電圧出力パルス	O (0UT)		O (0V)
HR41 □ 1	NPN オープンコレクタ		O (0UT)	O (0V)
	有接点		0	0
HR41 □ 2	AC タコジェネ	0		0
HR41 □ 3	マグネチックセンサ	0		0

(注)方形波パルス入力端子は IN.A、 IN.Bの2箇所あります。 センサー仕様に合せて配線して 下さい。 なお、IN. A、IN. B 同時に配線しな

いで下さい。



⚠ 注意

- 1. 入力信号のシールド線は、必ず、端子③(GND)へ配線してください。
 - <u>アースラインとは接続しないで下さい。</u>
- 2. 入力に仕様外の信号入力を加えると破損します。

●定格仕様

HR41B□	AC100V 50/60Hz 共用	
HR41C□	AC200V 50/60Hz 共用	
HR41E□	DC20V~30V リップル率 5%以内	
90~120%	(AC 電源タイプ)	
入力-電源	間 100MΩ 以上 (DC500V)	
約 2VA(AC	電源タイプ) 約 2W(DC 電源タイプ)	
0~50°C(†	とだし、氷結しないこと)	
45~85%RH	(ただし、結露しないこと)	
24 ^H × 48 ^W × 85 ^D mm DIN サイス [*]		
約 50g		
	HR41C□ HR41E□ 90~120% 入力-電源 約 2VA (AC 0~50°C (<i>f</i> 45~85%RH 24 ^H ×48 ^W ×	

電源電圧は使用可能範囲内で御使用下さい。 使用可能範囲外で使用しますと火災・感電・故障の 原因となります。

エラー表示

機能動作中又は動作以前に設定などに異常があれば以下のエラー表示となります。

表示	原因	解除方法
(表示値の点滅)表示範囲以上の表示になる計測結果となった場合。 //		パラメータを設定しなおす。
(異字な表示) 計測かん可状形になっている場合。		自動復帰して初期イニシャライズ処理後、計測を行います。 なお、復帰しない場合は電源を再投入して下さい。
Eror	内部記憶異常で設定データルニ異常があった場合。	電源を再投入しエラー表示を解除し計測を行う。 なお、パラメータ設定値が初期値に書き換えられている可能性が ありますのでパラメータ設定値の確認を行って下さい。

パラメータ一覧表

表示に関する数値をパラメータに設定します。前面キーでパラメータを設定し内部に記憶します。

	名称	内容説明	設定範囲
1	入力スピードフィルタ	使用するセンサーなどの最大出力周波数やノイズの影響に応じて入力スピード(感度)を調整。 詳細は「●入力スピード(パラメータ 1) の設定に付いて」参照。	1/2/3/4
2	掛算係数(m)	表示値の換算(スケーリング)を行います。 ※入力周波数の単位は(Hz)。	0.0001~99999
3	掛算係数(k)	内部演算式: 表示值=入力周波数× ^{(m)×(k)}	1~99999
4	割算係数(n)	Pが印度弁式・ 弦水直一尺刀周波数 ^ (n)	0.0001~99999
5	小数点位置	表示値の小数点位置を設定。なお、単に小数点を点灯する位置を指定。	0/0. 0/0. 00/0. 000/0. 0000
6	表示周期	表示値の表示切替時間を設定。単位(sec)	0. 1/0. 2/0. 5/1/2/3/4/5
7	移動平均回数	表示周期ごとの移動平均回数を設定。単位(回)	1~10
8	ゼロリセット時間	表示値をゼロリセットする時間。(演算待機時間)	1~1000
9	セットセ゛ロ	設定した数値以下をゼロ表示します。小数点を無視した数値で設定。	oFF/1~99999
10	ホールト゛	(本仕様に関係なし)「oFF」設定して下さい。	oFF/1/2/3/4/11/12/13/14
11	予測演算	減速状態で次の入力を予測して徐々に表示値を下げます。表示値は次のパルスをゼロリセット時間で設定した間、保持せず予測演算しながらゼロに近づきます。 (最終周波数 1Hz 以下で動作)	oFF/on
12	とび表示	「5」:5 の倍数表示。 「10」:10 の倍数表示。(最下位桁t゚ロ固定表示) 「100」:100 の倍数表示。(最下位 1, 2 桁t゚ロ固定表示)	oFF/5/10/100
Pr	キーフ゜ロテクト	パラメータ設定およびオートスケーリングを禁止します。	oFF/on

●入力スピード(パラメータ 1) の設定に付いて

パラメータ1の設定により最大入力スピードの変更が可能です。以下の表は設定値と最大入力周波数の関係です。

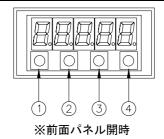
通常、出荷時の設定(①参照)で計測を行い、計測する最大周波数やノイズなどの影響などで表示値にちらつきがある場合は設定値を この大小関係(②参照)で変更して下さい。

なお、以下の最大周波数は安定した信号レベルで計測可能な最大周波数です。(最大周波数に巾がありますので目安にして下さい。)

型式	HR41 □ 1	HR41 □ 2	HR41 □ 3
	(方形波パルス)	(AC タコシ゛ェネ)	(マク゛ネチックセンサー)
ハ° ラメータ 1 = [1]	max 30Hz	max 30Hz	max 30Hz
ハ° ラメータ 1 = [2]	max 30Hz	max 30Hz	max 30Hz
ハ° ラメータ 1 = [3]	max 10kHz	max 3kHz	max 10kHz
ハ° ラメータ 1 = [4]	max100kHz	max 3kHz	max 30kHz
①出荷時の設定	[3]	[3]	[3]
②大小関係	[4]>[3]>[2]=[1]	[4]=[3]>[2]=[1]	[4]>[3]>[2]=[1]

※接点入力の場合は[1]を設定してください。

前面扫説明



	記号	内容			
1	MODE	パラメータ設定を行います。3 秒間押すとパラメータ設定状態に			
		なります			
2	1	パラメータ設定状態で、数値アップさせる場合に用いる。			
		押し続けるとアップ速度が増します。			
3	+	パラメータ設定状態で、数値ダウンさせる場合に用いる。			
		押し続けるとダウン速度が増します。			
4	SET	パラメータ設定値の変更を内部メモリに記憶させます。			

パラメータ設定方法

手順①→②→の順にパラメータ 1~Pr まで設定します。

手順	表示および内容	
1	MODE 3秒間押す	(NO点滅) <u>- 1 1 -</u> パラメータ1のNO表示(パラメータ設定開始)
2	SET 1回押す	(最下位桁点滅) 1 パラメータ1の設定値表示
3	SET 1回押す	(NO点滅) <u>- 2 - 2 -</u> パラメータ1設定完了。パラメータ2のNO表示。
[(Δ)] · · · · · · · · · · · · · · · · · ·		(最下位桁点滅) 1 パラメータ2の設定値表示
5	↑および↓ 任意に変更	<例>12.34に変更
⑥ SET (小数 1回押す		(小数点点滅) 1234.
⑦ ↑および↓ 任意に変更 次に小数点移動		1 2. 3 4 次に小数点移動
8	SET 1回押す	(NO点滅) <u> 3 -</u> パラメータ2設定完了。パラメータ3のNO表示。
*	手順③~⑧ を 定し、設定約	を繰り返し、順次、最終パラメータPrまで設 冬了。

<注 1>左記操作方法の⑥⑦はパラメータ 2, 4 のみで可能。 数値設定した後、小数点位置を設定します。

〇パラメータ設定について

- 1. パラメータ NO 表示状態(--1-など)で↑および↓で任意のパラメータへ移動できます。どのパラメータでも先送、逆戻ができます。
- 2. **MODE** を押すと、どのタイミングでも計測状態に戻ります。 このとき、**SET** を押したところまで入力完了となります。
- 3. 60 秒間設定変更がないと計測状態に戻ります。 このときも、**SET**を押したところまで入力完了となります。
- 4. キープロテクト(パラメータ Pr) ON の場合、パラメータの設定値を表示しても 設定変更は出来ません。設定変更する場合は、まず、キープロテクト を OFF にした後に設定変更を行ってください。

オートスケーリング (パラメータ設定数値がわからない場合および微調整)

スケーリングに必要な数値はパラメータ 2~4 で設定します。

オートスケーリング は希望の数値になるようにパラメータ 2~4 を自動で設定するものです。

例えば、ハンドタコメータなどで測定した速度や回転数をメーターに打ち込むだけで、希望の数値にスケーリングします。

まず、信号を入力して 0 以外の数値が表示されたらオートスケーリングを実行してください。

手順	キ操作	表示および内容		
1	計測を行い、	1440表示を3600表示に変更する場合		
2	↑ 3秒間押す	(最下位桁点滅) 14400		
3	↑および↓ 任意に変更	(最下位桁点滅) 3 6 0 0 0 3600に変更		
4	SET 1回押す	3 6 0 0 0 オートスケーリング完了。計測表示に戻る。		

·使用条件

- 1. ゼロ表示以外で操作(実際に信号を入力してください。)
- 2. 100kHz>実行時の入力周波数≥1Hz
- 3. パラメータ Pr=oFF

実行後、パラメータに以下の値が自動設定されます。

ハ・ラメータ NO	名称 名称	設定値
2-	掛算計数:「1」を自動設定	1
3-	掛算計数:変更した表示値	3600
4-	割算計数:実行時の入力周波数(Hz)	1440

- ※1. スケーリングのみ本操作で行えますが、小数点位置などパラメータ 2~4 以外の項目についてはマニュアルで設定して下さい。
- ※2. パラメータ 4 に小数点を含む数値が設定されていた場合は設定されていた小数点位置に従い周波数が設定されます。

ただし、最大5桁の範囲内で最下位桁は四捨五入して設定します。

設定例

○センサーを使用して回転数および周速度を表示する場合

1 回転 200 パルスのエンコーダで回転数(rpm)

または速度(m/min)を表示する場合。

ただし、エンコーダ取付部のローラー周長 0.24m、回転数または速度を計測する場所は変速比 3/4 とする。

NO	設定内容	設定値(rpm)	設定値(m/min)
2-	(1回転当りの周長m)×(変速比)	3/4=0. 75	$3/4 \times 0.24 = 0.18$
3-	60	60	60
4-	1回転当りのパルス数	200	200

〇インバータやモータなどの周波数(Hz)入力の場合

1440Hz 出力時、ハンドタコメータで回転数を計測したところ、現在 1350rpm であった。 なお、現在の周波数がわからない場合は、パラメータ 2~4=1 として計測し、表示値が周波数(Hz) となります。なお、この場合、オートスケーリングを使えば簡単にスケーリングできます。

NO	設定内容	設定値
2-	1	1
3-	希望値	1350
4-	入力周波数(Hz)	1440